



5

アシスト方向モータ電流指令値と位相補償指示関数部21の位相補償電流指令値とを加算した加算値にて制御回路3を制御する例をあげたが、場合によっては位相補償部2の出力信号を振りトルク信号に加算する構成を省略し、振りトルク信号に基づき出力トルク値指示関数部12が求めたアシスト方向モータ電流指令値1と位相補償指示関数部21の位相補償電流指令値との加算値のみで制御回路3を制御するようにしてもよい。

発明の効果

本発明は、振りトルクセンサの振りトルク信号に基づきアシスト方向モータ電流指令値を発するアシスト方向モータ電流指示部の該アシスト方向モータ電流指令値と位相補償指示関数部の位相補償電流指令値との加算値、又は振りトルクセンサ15の振りトルク信号に位相補償部の信号を加算した加算値に基づきアシスト方向モータ電流指令値を発するアシスト方向モータ電流指示部の該アシスト方向モータ電流指令値と、上記位相補償指示

6

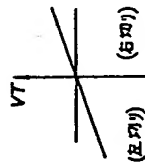
関数部の位相補償電流指令値との加算値のいずれか一方に基づき、電動モータへの供給電流値を制御する制御回路を設けたので、電気回路中の信号伝達の遅れによるパワアシストの追随性を改善すると共に、据切り操作時の自動振動の発生を防止、高速走行時における電動モータの慣性力に起因する操舵時の違和感を取り除くことができるもので、実用上多大の効果をもたらすものである。

10 図面の簡単な説明

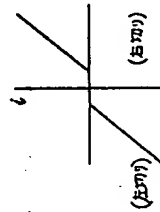
第1図は本発明の実施例を示すブロックダイアグラム、第2図は振りトルク信号特性図、第3図はアシスト方向モータ電流指令特性図、第4図は位相補償電流指令値特性図である。

1...アシスト方向モータ電流指示部、11...振りトルクセンサ、12...出力トルク値指示関数部、2...位相補償部、21...位相補償指示関数部、3...制御回路、4...電動モータ、5...操舵機

第2図



第3図



第4図

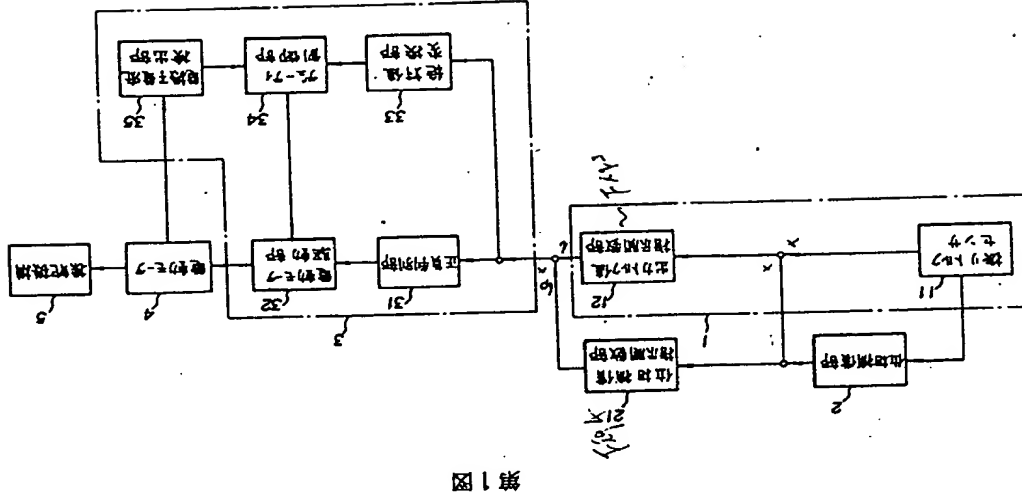
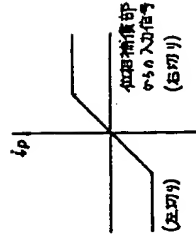


図1 概

BEST AVAILABLE COPY